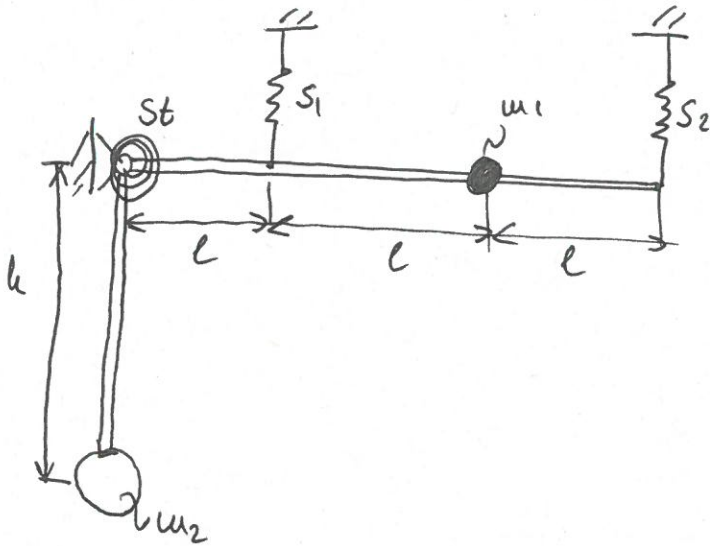


Pluszfeladat



$\downarrow g$

Adatok:

$$l = 0,2 \text{ [m]}$$

$$h = 0,3 \text{ [m]}$$

$$m_1 = 4 \text{ [kg]}$$

$$m_2 = 2 \text{ [kg]}$$

$$S_1 = 10000 \text{ [N/m]}$$

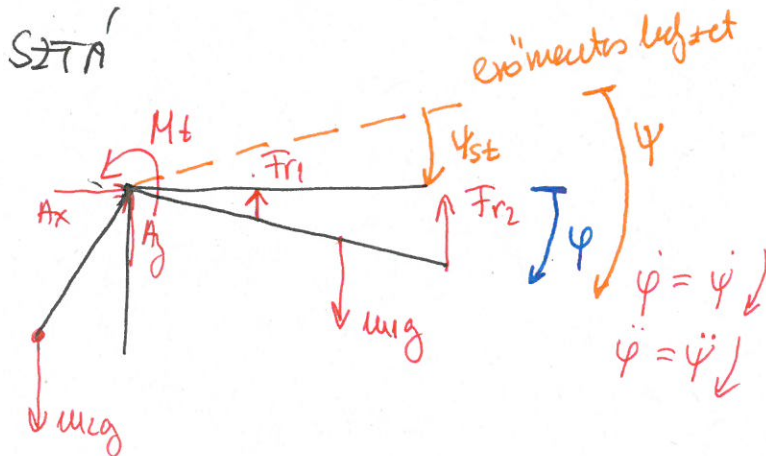
$$S_2 = 5000 \text{ [N/m]}$$

$$S_t = 2000 \text{ [Nm/rad]}$$

- Kérdések:
- lineárizált DE
 - ω, T, f
 - $\varphi(t)$ ha az m_1 -es tömeget $v_0 = 0,5 \left(\frac{\text{m}}{\text{s}}\right)$ sebességgel indítjuk
 - $F_{r2 \text{ max}}$ (az S_2 -es rugóban előforduló max. erő)

Megoldás:

- \hookrightarrow Általános koordináta \rightarrow statikus egyensúlyi helyzetből (φ)
 \rightarrow feszítetlen rugóval (φ)



Dinamika alaptetele

$$\dot{\pi}_A = M_A$$

$$\begin{aligned} \underline{k}: \quad \Theta_A \cdot \ddot{\varphi} &= m_1 g \cdot 2l \cos \varphi - M_t \\ &\quad - m_2 g \cdot 3l \sin \varphi - F_{r1} \cdot l \cos \varphi \\ &\quad - F_{r2} \cdot 3l \cos \varphi \end{aligned}$$

$$\Theta_A \ddot{\varphi} = m_1 g 2l \cos \varphi - M_t - m_2 g h \sin \varphi - F_{r1} l \cos \varphi - F_{r2} 3l \cos \varphi$$

$$M_t(\varphi) = s_t \cdot (\varphi_{st} + \varphi)$$

$$F_{r1} = s_1 \cdot l \cdot \sin(\varphi_{st} + \varphi)$$

$$F_{r2} = s_2 \cdot 3l \sin(\varphi_{st} + \varphi)$$

} az egyensúlyi helyzetben
a rugók feszítettek!

linearizálás

$$M_t = M_{st} + s_t \cdot \varphi$$

$$F_{r1} = F_{r1st} + s_1 \cdot l \cdot \varphi$$

$$F_{r2} = F_{r2st} + s_2 \cdot 3l \cdot \varphi$$

Visszatérjük és linearizáljuk a DE-t $\sin \varphi \approx \varphi$
 $\cos \varphi \approx 1$

$$\Theta_A \ddot{\varphi} = m_1 g 2l - M_{st} - s_t \varphi - m_2 g h \varphi - F_{r1st} \cdot l - s_1 l^2 \varphi - F_{r2st} 3l - s_2 (3l)^2 \varphi$$

$$\Theta_A \ddot{\varphi} + (m_2 g h + s_t + s_1 l^2 + s_2 (3l)^2) \varphi = m_1 g 2l - M_{st} - F_{r1st} \cdot l - F_{r2st} \cdot 3l$$

miel $\varphi = 0$ egyensúlyi helyzet

$\varphi = 0$ megoldás a DE-nél

$$\dot{\varphi} = 0; \ddot{\varphi} = 0$$

$$\Rightarrow 0 = m_1 g 2l - M_{st} - F_{r1st} \cdot l - F_{r2st} 3l$$

← egyensúlyi
egyenlet!

A DE:

$$\ddot{\varphi} + \frac{m_2 g h + s_t + s_1 l^2 + s_2 (3l)^2}{\Theta_A} \varphi = 0$$

$$\alpha^2 = \frac{m_2 g h + s_t + s_1 l^2 + s_2 (3l)^2}{\Theta_A}$$

$$\Theta_A = m_1 (2l)^2 + m_2 l^2 = 0,82 \text{ (kgm}^2\text{)}$$

$$\alpha = 71,6 \text{ (rad/s)}$$

$$f = \frac{1}{T} = 11,4 \text{ (Hz)}$$

$$\leftarrow T = \frac{2\pi}{\alpha} = 0,0877 \text{ (s)}$$

(3)

Kezdeti értékek feladat:

$$\varphi(t) = C_1 \cos(\alpha t) + C_2 \sin(\alpha t)$$

$$\dot{\varphi}(t) = -C_1 \alpha \sin(\alpha t) + C_2 \alpha \cos(\alpha t)$$

$$\varphi(0) = 0$$

$$v_0 = 0,5 \left(\frac{\text{m}}{\text{s}} \right) \rightarrow \dot{\varphi}(0) = \omega_0 = \frac{v_0}{2l}$$

$$\varphi(0) = \boxed{C_1 = 0}$$

$$\dot{\varphi}(0) = C_2 \alpha = \frac{v_0}{2l} \Rightarrow C_2 = \frac{v_0}{2l\alpha} = \underline{\underline{0,0174 \text{ (rad)}}} \approx 1^\circ$$

tehátly lehet!

$$\varphi(t) = \underline{\underline{0,0174 \sin(7,46 \cdot t)}}$$

Maximális nyújtás

$\hookrightarrow \varphi$ és $\dot{\varphi}$ is kicsi ha lineárisanuk φ körül is

$$\left. \begin{aligned} M_{st} &= S_t \cdot \varphi_{st} \\ F_{r1st} &= S_1 \cdot l \cdot \varphi_{st} \\ F_{r2st} &= S_2 \cdot 3l \cdot \varphi_{st} \end{aligned} \right\}$$

Az egyensúlyi egyenletből:

$$M_{st} + F_{r1st} \cdot l + F_{r2st} \cdot 3l = m_1 g \cdot 2l$$

Visszatérve:

$$S_t \varphi_{st} + S_1 l^2 \varphi_{st} + S_2 (3l)^2 \varphi_{st} = m_1 g 2l$$

$$\hookrightarrow \varphi_{st} = \frac{m_1 g 2l}{(S_t + S_1 l^2 + S_2 (3l)^2)} = \underline{\underline{3,737 \cdot 10^{-3} \text{ (rad)}}}$$

$$F_{r2max} = F_{r1st} + F_{r2dmax} = S_2 \cdot \varphi_{st} \cdot 3l + S_2 \cdot 3l \cdot C_2 = \underline{\underline{63 \text{ (N)}}}$$